CLIPPEDIMAGE= JP02000099257A

PAT-NO: JP02000099257A

DOCUMENT-IDENTIFIER: JP 2000099257 A

TITLE: GLYPH ADDRESS CARPET METHOD AND DEVICE FOR PROVIDING

POSITION

INFORMATION OF MULTIDIMENSIONAL ADDRESS SPACE

PUBN-DATE: April 7, 2000

INVENTOR-INFORMATION:

COUNTRY NAME HECHT, DAVID L N/A

JARED, DAVID A

N/A FLORES, L NOAH

STEARNS, RICHARD G N/A

CHANG, KENNETH H P

N/A

N/A

ASSIGNEE-INFORMATION:

COUNTRY NAME N/AXEROX CORP

APPL-NO: JP11246533

APPL-DATE: August 31, 1999

INT-CL (IPC): G06F003/03

ABSTRACT:

PROBLEM TO BE SOLVED: To efficiently identify the original spatial position of each glyph by reading a sensitive indication embedded in a medium and the part of two-dimensional data address code and translating them to individual

pointers.

SOLUTION: A user arranges a camera pen 1710 on a visual mark or near that mark on a glyph address carpet 1732 as a graphical interface and performs selection by pressing a button 1715. By pressing the button 1715, the

camera pen 1710

captures the part of the address carpet 1732 under that top end and transmits

an image through a frame capture 1728 to a computer 1712 for analysis. At the

06/04/2001, EAST Version: 1.02.0008

computer 1712, a processor 1722 executes a program, analyzes the captured part of the glyph address carpet 1732, determines the direction of the image in order to decode and interpret address information encoded into glyph and decodes the address at the position selected on the address carpet.

COPYRIGHT: (C) 2000, JPO

(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11)特許出顧公開番号 特開2000-99257

(P2000-99257A)

テーマコート*(参考)

(43)公開日 平成12年4月7日(2000.4.7)

(51) Int.Cl.' G06F 3/03 機別記号 3 4 5

FΙ

G06F 3/03

3 4 5 Z

審査請求 未請求 請求項の数2 OL (全 18 頁)

(21)出讀書号

特職平11-246533

(22)出順日

平成11年8月31日(1999.8.31)

(31)優先権主張番号 09/144251

(32) 優先日

平成10年8月31日(1998.8.31)

米国 (US) (33)優先權主張国

(71)出版人 590000798

ゼロックス コーポレイション XEROX CORPORATION アメリカ合衆国 06904-1600 コネティ カット州・スタンフォード・ロング リッ

チ ロード・800

(72)発明者 デイピッド エル ヘッチ

アメリカ合衆国 カリフォルニア州 パロ

アルト パーパラ ドライブ 2001

(74)代理人 100075258

弁理士 吉田 研二 (外2名)

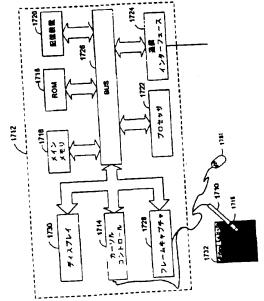
最終頁に絞く

(54) 【発明の名称】 グリフアドレスカーペット方法及び多次元アドレス空間の位置情報を提供する装置

(57)【要約】

【課題】 グリフアドレスカーペットを使用するグラフ ィカルユーザインターフェイスを実施しやすくする。

【解決手段】 ユーザインターフェースは、視覚的な印 と、アドレス情報を符号化するその視覚的な印の背景と を用いて実施される。背景は、点刻パタンとして視覚的 に現れるが、ユーザインターフェースの各領域を独自に 識別するアドレス情報を符号化するアドレスカーペット を形成するグリフを用いて実施される。画像捕捉装置が 用いられ、ユーザの所望する視覚的な印の下部又は付近 にあるアドレスカーペットの領域が選択される。画像補 捉装置は対象領域を補捉し、その画像領域を処理するた めにコンピュータに送る。コンピュータは、まず、画像 の適切な方向を決定し、次にグリフにより符号化された 情報を復号化する。復号化の結果、アドレスカーペット の選択された領域の位置を識別するX、Yアドレスが得 られる。このアドレスに基づき、コンピュータはこの領 域に関連する操作を実行できる。



【特許請求の範囲】

【請求項1】 媒体において具体化される知覚表示(1 732)と、

1

2次元の埋め込みデータアドレスコード(2110)

前記2次元のアドレスコードの部分を読み取る読み取り 装置(1710)と、

前記部分を知覚表示に関連づけられた個別のポインタに 変換するトランスレータと、

を含む、ユーザインターフェースを実施する装置。

【請求項2】 媒体に埋め込まれた知覚表示と2次元の 埋め込まれたデータアドレスコードとを用いてユーザイ ンターフェースを実施する方法であって、

2次元のアドレスコードの部分を読み取るステップ(2 210) 2.

前記部分を個別のポインタに変換するステップ(223 8)と、

を含む方法。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【発明の属する技術分野】本発明は、多次元アドレス空 間の構築に関し、より詳細には、かかるアドレス空間の セルフクロッキングアドレスカーペットグリフの具体化 及びアドレスカーペットにおける方向の明確化(disamb iguation)技術に関する。

[0002]

【従来の技術】グリフはしばしば、2次元の、空間にお いて周期的なセンタパタン (patternof centers) に書 き込まれた細長いスラッシュのようなグリフにより、所 の際、個々のグリフは、論理的「0」および「1」をそ れぞれ符号化するために、垂直線の左右に約+45°及 び-45' 傾けられている。これらの単一ピットディジ タル量の2つの論理状態に関し、グリフ符号が相互に直 交することにより、符号の識別能力が十分に高められ、 たとえ符号パタンが一般的に均一なグレイスケール外観 を有するほど細かい粒子のセンタパタンで書き込まれて いる場合でも、埋め込まれた情報を回復させることがで

【0003】従来から、画像ドメインにアドレス空間を 40 構成するという一般的な主題を扱う提案がなされてい る。例えば、アドレス空間は、循環擬似ノイズディジタ ルピットシーケンス (cyclical pseudo-noise digital bit sequences) (「PNシーケンス」と呼ぶこともあ る)と他のタイプの最大長さ(maximal length-like) ディジタルビットシーケンス (すなわち、Nビットごと のシーケンスが独自 (unique) である、長さしのシーケ ンス)とを、2次元の空間周期的セルフクロッキンググ リフコードバタンに符号化することにより構築できる。 これら従来からの提案における統一テーマとして、以下 50 コードパタンの主軸に位置合わせされた直交ライン上の

の方法により2次元のアドレス空間を構築することが勧 められている。すなわち、前記タイプの少なくとも2つ のビットシーケンスを、これらのビットシーケンスが符 号化されてグリフの各非平行ラインに沿って所定の方向 に伝搬するように、前述のようなコードパタンにマッピ ングする方法である.

【0004】ビットシーケンスをその主軸に位置合わせ されたコードパタンにマッピングする必要はないことが 示されているが、グリフの相対アドレスを標準的なデカ 10 ルト座標(すなわち、グリフの単位で表される「x」及 び「y」パラメータ)において決定するのに必要なコン ピュータ操作を減らす目的で、このようなマッピングの 使用は望ましいことが多い。さらに、これらのピットシ ーケンスの符号は、グリフコードパタンに完全又は部分 的にまたがることもあるので、それら(ビットシーケン ス)により提供されるアドレス指定は、その符号化の両 方に投影されるグリフコードパタンの部分においてのみ 有効であることを理解すべきである。さらに、前述のビ ットシーケンスは、単一又は断片的デューティー比(un 20 itary orfractional duty ratios) で、これらの非平行 ラインにおけるグリフにマッピングできるが、アドレス 空間内でグリフの相対アドレスを算出することが望まし いアプリケーションでは、空間的に循環するマッピング が好ましいことが認識されている。

【0005】最大ビット長さシーケンス (maximal bit length sequence) の各ピットは、そのシーケンスにお ける所定の独自に決定可能な論理的位置に存在する。し たがって、順序づけられた整数の指数 (ordered index of integers) を一般的に用いて、シーケンス内のそれ 定の空間フォーマットルールに従って符号化される。こ 30 ぞれの順序づけられた論理位置に基づきこれらのビット が互いに識別される。もちろん、位置に依存するこれら の指数を、かかるシーケンスのビットを符号化するグリ フの選択的なアドレス指定に用いることもできる。しか しながら、これらのグリフまたは2次元グリフコードパ タンに含まれる他の任意のグリフの空間的位置を独自に 識別するには、少なくとも1つのさらなる次元が必要で ある。これらの個々のグリフの独自識別子は、グリフコ ードパタンにおいて個々のグリフが存在する独自の位置 を識別するために、「絶対アドレス」と呼ばれる。

> 【0006】すでに知られているように、前記のタイプ のアドレス空間においてほぼすべての所与のグリフの空 間アドレス(すなわち、絶対アドレス)は、少なくとも 第1の近似値までは識別可能であるが、これは、所与の グリフの公称中心と各最大長さピットシーケンスを符号 化する非平行ラインとの間のオフセット距離(もしあれ ば)を特定する距離 (metric) により識別される。な お、これらのオフセットは、コードパタンの主軸に平行 して測定され、グリフの単位で表される。規則的な方形 のセンタ格子に書き込まれたセルフクロッキンググリフ

グリフにより最大長さシーケンスを符号化するアプリケーションにおいては、上述の距離は、標準デカルト座標システムにおける実質的な精度によって、所与のグリフの空間的位置を識別するx/y座標対に縮小される(reduce)。しかしながら、これらの最大ビット長さシーケンスが符号化されるライン上の交点は、これらの交点のいずれかにグリフがある場合には設計の選択自由度を制限する傾向がある。

【0007】幅と高さの少なくともいずれかが予め定め られたセンタの格子にグリフが書き込まれ、その結果、 これらの次元の少なくとも1つに沿って、コードパタン の各ライン上に、既知の又は決定できる固定数のグリフ が存在すれば、セルフクロッキンググリフコードパタン におけるグリフの明確な空間的アドレス指定に対する上 記の望ましくない限定を避けることができる。より具体 的には、このようなコードパタンの特殊分類に対する解 決法として、最大長さピットシーケンス (または、イン ターリーブされた、比較的主要な最大長さピットシーケ ンスの組み合わせ)をラスタのようなパタンでグリフに 符号化することが提案されている。ラスタパタンは、論 20 理的に順序づけられたシーケンスのビットを発生させる べく選択され、これによりビットシーケンスは、コード バタンの既知の寸法(例えば幅)に沿って端部から端部 へ空間的に伝搬し、さらにコードパタンの他の寸法(例 えば長さ)により緩やかに、例えば上から下への順序で 伝搬する。このような、最大長さビットシーケンスのラ スタ符号化は、ビットシーケンスを、コードパタンモジ ュール、すなわち既知の又は計算可能な数のグリフ(す なわち、コードパタンがその既知の寸法に沿って含むグ リフの数)に、効果的に「まとめる」。したがって、コ 30 ードパタン内の任意の所与グリフの空間アドレスは、ビ ットのシーケンス指数を既知のグリフカウント/ライン モジュールで割ることにより、グリフによって符号化さ れたビットのシーケンス指数から、x/y座標空間にお いて求めることができる。

[0008]

【発明が解決しようとする課題】ところが、空間的アドレス指定の問題の解決策であるこのようなラスタ符号化スタイルは、コードパタンの分類が制約されるだけでなく、コンピュータ操作上でもコストがかかる。この方法 40のコンピュータコストが上がるのは、最大長さビットシーケンスが独自でなければならないサブシーケンスのビット長さNが、扱われているアドレス空間の平方根の関数として定められる(scales)ためである。このスケーリングは、最大長さビットシーケンスの単一相(unique phase)(または「ビット指数位置」)の数がN²-1により求められるという事実に伴う結果である。

ンにおいて個々のグリフの独自の空間位置を、コンピュータ操作上より効率的に識別するためのよりフレキシブルな技術が明らかに望まれている。これらのコードバタンをN次元の空間においてパラメータ表示し、これらのアドレス空間またはその断片を使用して、2次元及び3次元の物体を階層的に識別することが望ましい。

【0010】人間が解釈可能なファイルの文字による表示(textual representation)、図形表示、または文字と図形の混合表示であって、このユーザインターフェースを介してアクセス可能な表示が、このアドレス空間における各アドレスに対して重ねてまたは並べて空間的に記録される。これらの空間アドレスは、コンピュータにより認識可能な各ファイル名の記載と、必要であれば名前を付けたファイルのディレクトリへの経路とともに、ルックアップテーブルなどに論理的に記録される。

[0011]

【課題を解決するための手段】本発明に係る装置は、媒体において具体化される知覚表示(1732)と、2次元の埋め込みデータアドレスコード(2110)と、前記2次元のアドレスコードの部分を読み取る読み取り装置(1710)と、前記部分を知覚表示に関連づけられた個別のポインタに変換するトランスレータと、を含む。

【0012】また、本発明に係る方法は、媒体に埋め込まれた知覚表示と2次元の埋め込まれたデータアドレスコードとを用いてユーザインターフェースを実施する方法であって、2次元のアドレスコードの部分を読み取るステップ(2210)と、前記部分を個別のポインタに変換するステップ(2238)と、を含む。

[0013]

【発明の実施の形態】ここで図面において、特にこの時 点では図1において、従来どおりのセルフクロッキング グリフコードパターン21を示す。このコードパターン 21は、延長されたスラッシュに似た印、又は「グリ フ:22及び23を含み、適切な記録媒体24上の中心 の概して規則的な長方形の格子に書かれる。適切には、 グリフ22及び23はプリンタ(図示せず)によって印 刷され、このプリンタは300d.p.i.から600 d. p. iで動作し、4画素×4画素から7画素×7画 素のグリフの表示を、規則的に間隔を空けられた中心に 印刷する。この中心は、記録媒体24の横方向と縦方向 に分配され、長方形のコードパターン21を形成する。 標準の照明条件下で、通常の読書距離において、これら の細粒グリフコードパターンのグリフを、補助を受けな い人間の目で解像することは容易ではない。このため、 コードパターン21は典型的には概して均一のグレイス ケールの見かけをもつが、それでもグリフコードは、機 械読込み可能なデジタル情報を効果的に通信する能力が ある。この機能を実行するために、25に示すように、

録媒体24の長手方向から+45°及び-45°傾き、 2進数の「1」と「0」とを符号化する。

【0014】実施において、図14に示すように、アド レス空間の断片85から91がそれぞれ、対象105か ら111に及び/又は、対象に実質上永続的に又は一時 的に固着された他の基板に、直接書かれてもよい。二次 元のアドレス空間をこの適用例に用いることができる が、より完全にパラメータを与えられたアドレス空間、 例えばAL1、・・・ALnと標識付けされたアドレス 空間、は階層性の組織を持ち、図示するようにこれを用 10 いて対象識別子85から91を、対象の種類又はその他 の望まれる分類によって、階層組織化できる。

【0015】図2は、グリフアドレスカーペットを使っ て設定されたグラフィカルユーザインターフェースの例 を示す図である。このインターフェースは二つの構成部 分を含む。(1)感覚の印、と(2)グリフアドレスカ ーペット1612を含む背景と、である。図2の感覚の 印は、好適には視覚的な印で、特にアイコン1610な どのグラフィック要素である。グリフアドレスカーペッ ト1612は、グラフィック要素の背景の壁紙として使 20 タシステム1712は、例えば従来のパーソナルコンピ われる。背景を形成するグリフパターンは、「アドレス カーペット」と呼ばれる。これは、グリフが復号され て、各場所に特有のアドレス情報を提供できるからであ

【0016】図2に示すように、グリフアドレスカーペ ットの一部であるグリフによって、アイコンが部分的に 形成されてもよい。グリフトーン(glyphton e) (例えば、トウ (Tow) に与えられた米国特許第 5,315,098号を参照)の場合や、サーベントー 与えられた米国特許第5、706、099号を参照)の 場合では、印が、実質上グリフそのものを含んでもよ い。グリフは、アドレス情報を符号化するので、グリフ の一部を光学的に読み込み、復号してローカル位置特有 のアドレスを決定することができる。

【0017】グリフアドレスカーペットを使って設定さ れたグラフィカルユーザインターフェースは、そのイン ターフェースの構成部分を表示できるどの媒体でも設定 できる。よって、インターフェースは、紙、ラベル、物 れてもよく、陰極線管 (CRT) ディスプレイや液晶 (LCD) ディスプレイなどの動的なディスプレイ上に 設定されてもよく、又は、スライド映写機やテレビなど の、固定又は動的な媒体から映写するディスプレイ上に 設定されてもよい。

【0018】ここで説明する実施形態では、グリフを用 いるが、その他の方法として、グリフは、どのようなシ ステムに置き換えられてもよく、このシステムは、可視 及び不可視のシステムを含み、データアドレスコードを 提供する。ここで説明する実施形態では、視覚的な印を 50 1710は、カメラペン1710の先端の下にあるアド

用いるが、その他の方法として視覚的な印を感覚的な印 に置き換えることもでき、この感覚的な印は、機械読込 み可能なデータアドレスコードが、アドレスの倫理的な 参照を提供する間に、ユーザ又は機械を導き場所を選択 するように働くことができる。ここで説明する実施形態 では、紙の基板を用いるが、この紙の基板はどのような 媒体によって置き換えられてもよく、この媒体は、デー タアドレスコードを埋め込むことができ、機械によって 読込み可能である。

【0019】感覚的な印は、データアドレスコードと同 じ媒体に埋め込まれてもよいし、又は他の媒体に埋め込 まれてもよい。その他の方法として、感覚的な印は、グ リフに投影されてもよく、又はグリフが感覚的な印に投 形されてもよい。

【0020】図3は、像捕捉システムのブロック図であ り、この像捕捉システムを使い、グリフアドレスカーペ ット1732などのグラフィカルユーザインターフェー スのユーザが選択した一部を捕捉し、捕捉された部分の グリフを復号できる。一つの実施形態では、コンピュー ュータ又はラップトップコンピュータなどの汎用コンピ ュータシステムであり、メインメモリ1716、読出し 専用記憶装置(ROM)1718、記憶装置1720、 プロセッサ1722、通信インターフェース1724を 有し、この全てがバス1726によって相互連結されて いる。バス1726はまた、ディスプレイ1730、カ ーソルコントロール1714、フレームキャプチャ17 28にも接続されている。

【0021】像捕捉装置1710、この場合はカメラペ ン(serpentone)(カレー(Curry)に 30 ン(camera pen)は、フレームキャプチャ1 728及びマウス1731に接続されている。カメラペ ン1710は、像の情報をフレームキャプチャ1728 に送信する。一つの実施形態では、カメラペン1710 のボタン1715がマウス1731に有線で接続され、 ユーザがボタン1715を押した時に、信号がマウスの 回路であるフレームキャプチャ1728を通りカーソル コントロール1714に送られる。この信号によって、 プロセッサ1722は、フレームキャプチャ1728に 指示を出すプログラムを開始しカメラペン1710から 理的な対象、写真術媒体などのハードコピー上に設定さ 40 像を捕捉する。もう一つの実施形態では、カメラペン1 710からの像ライン及び信号ラインの両方が、フレー ムキャプチャカード1728に直接入力される。カメラ ペン1710とコンピュータ1712との間のライン は、カメラペン1710から像の捕捉を提供する有線の いずれの方法で接続してもよい。

> 【0022】ユーザは、グリフアドレスカーペット17 32上の視覚的な印上又は印の近くにカメラペン171 ○を配置し、ボタン1715を押すことによって、選択 をする。ボタン1715を押すことによってカメラペン

レスカーペットの部分を捕捉し、フレームキャプチャ1728を介して、分析のためにコンピュータ1712に 像を送信する。ボタン又は複数のボタンは、ダブルクリックや維持動作などの追加の信号のために使うことができる。

【0023】図4は、ホットゾーン (hot zon e)を設定するユーザインターフェースの実施形態を示 す。ホットゾーンとは、視覚的な印上又はその近くの領 域で、この領域が選択された時に、その視覚的な印を選 択した場合と同じ効果を持つ場所である。好適な実施形 10 態では、ホットゾーンは、視覚的な印を取り囲んでもよ い。例えば、図4では、アイコン「David's D OC2」は、破線で示すホットゾーンをもつ。もしユー ザがこのホットゾーン内を選択すれば、アイコン「Da vid's DOC2」が選択される。これにより、ユ ーザが視覚的な印上又はその近くで選択することが可能 になる。この選択は、システムによって、まるで視覚的 な印が選択されたように扱われる。ホットゾーンは、ア ドレスカーペット上での視覚的に違う色合いなどを含む 視覚的な印によって明示されてもよく、又は適当な接近 20 という暗に示すものでもよい。

【0024】図4はまた、グリフアドレスカーペットコーディング組織の好適な実施形態も示す。各グリフは、前方スラッシュ又は後方スラッシュのどちらかである。グリフの行と列の方向及び同隔はそれぞれ、Ogt及びOgyで示されている。図にAとBとで示すように、Aコードは一行おきにあり、その間にBコードが混ぜ合わされている。右下に向かっての対角線に沿っては、全てのAの値が好適には同一である。同様に、左下に向かっての対角線に沿っては、全てのBの値が好適には同一である。

【0025】図5は、カメラペン1710を使った選択 処理を示すブロック図である。各アイコンは、破線のホットゾーン1910で示される実際の選択範囲をもつ。 カメラペン1710の先端は1914で示される範囲を 覆う。カメラペン1710の先端の方向は、Yc軸及び Xc軸によって示される。選択するためには、ユーザが カメラペン1710の先端を、選択する範囲の上に配置 する。ユーザがボタン1715を押すと、範囲1914 内の像が捕捉される。コンピュータ1712が捕捉され た像を分析し、選択範囲1914の中心1912の位置 を決定する。中心1912の位置の決定後、中心191 2の位置を使い、中心1912に対応する機能を調べ

【0026】図6は、第二の種類の選択処理を示す図であり、この処理は本発明の原理に基づくグラフィカルユーザフェースを実行するために使ってもよい。この実施形態では、カメラペン1710は、指示装置を先端に取付けられて備え、したがって、カメラペンの像補捉範囲ソフトをユーザが指した場所からずれさせる。例えば、図6で 50 ない。

は、ユーザはアイコン「David's DOC」を指 して選択するが、カメラペン1710の像補提範囲20 14はアイコンからずれ、その中心は2012にある。 この場合、コンピュータ1712が実際の選択を、

8

- (1) 像範囲2014と(2) 選択された範囲の方向と
- (3) 像捕捉範囲からのずれの距離及び方向とに基づき、中心2012から決定する必要がある。ずれは、以下に説明する捕捉像復号処理からのグリフ格子パラメータを用いて計算される。
- 【0027】図3に戻り、一つの実施形態では、メインメモリ1716は、ランダムアクセスメモリ(RAM)又は、プロセッサ1722が実行した命令を保存する動的な記憶装置である。メインメモリ1716はまた、命令を実行するために使われる情報を保存していてもよい。ROM1718は、プロセッサ1722によって使われる静的な情報及び命令を保存するために使われる。記憶装置1720は、例えば磁気又は光学ディスクであり、これもまた、コンピュータシステム1712の動作に使われる命令及びデータを保存する。
- 20 【0028】ディスプレイ1730は、CRT又は他の 種類のディスプレイ装置であってもよい。カーソルコントロール1714は、ディスプレイ1730上のカーソルの動きを制御する。カーソルコントロール1714は、例えばマウス、トラックボール又はカーソル方向キーであってもよい。

【0029】図3に示すシステムを使い、以下に示すグリフアドレスカーペット捕捉及び変換システムを実行することができる。ここで説明する装置及び方法は、コンピュータシステム1712によって、ハードウェア、ソ30フトウェア、又はハードウェアとソフトウェアの組合わせを使うことによって設置できる。例えば、ここで説明する装置及び方法は、メインメモリ1716、ROM1718、又は記憶装置1720の一つ又はそれ以上の中のプログラムとして実行してもよい。一つの実施形態では、プロセッサ1722がプログラムを実行し、グリフアドレスカーペットの捕捉された部分を分析し、グリフに符号化されたアドレス情報を決定する。

【0030】このようなプログラムは、メインメモリ1716に他のコンピュータ読込み可能な媒体、例えば記憶装置1720から読み込まれてもよい。メインメモリ1716に含まれた一連の命令の実行によって、プロセッサ1722が、ここで説明する本発明に基づく処理ステップを実行する。また、メインメモリ1716に含まれた一連の命令の実行によって、処理ステップを実行するための装置構成部分をプロセッサが設置する。配練された回路を、ソフトウェア命令の代わりに又はソフトウェア命令と組み合わせて使い、本発明を実施してもよい、よって、本発明の実施形態は、ハードウェア回路とソフトウェアとの特定の組合わせに限定されるものではカン

【0031】ここで使われる用語「コンピュータによっ て読込み可能な媒体」とは、命令を実行のためにプロセ ッサ1722に提供する作業に参加するいずれかの媒体 を意味する。このような媒体には多数の形式があり、こ れに制限されないが、持久記憶媒体、揮発性記憶媒体、 及び送信媒体を含む。持久記憶媒体は、例えば記憶装置 1720などの光学又は磁気ディスクを含む、揮発性記 憶媒体は、メインメモリ1716などのRAMを含む。 送信媒体は、同軸ケーブル、銅線、及び光ファイバを含 た、電波及び赤外線データ通信の過程で発生するような 音響又は光の波の形を取ることもある..

【0032】コンピュータによって読込み可能な媒体の 一般的な形は、例えば、フロッピディスク、フレキシブ ルディスク、ハードディスク、磁気テープ又は他の磁気 記憶媒体、CD-ROM、他の光学媒体、穿孔カード、 紙テープ、穴のパターンを有する他の物理的な媒体、R AM, PROM, EPROM, FLASH-EPRO M、他のメモリチップ又はカートリッジ、以下に説明さ れるような搬送波、又はコンピュータが読み込み、使う ことのできる他の媒体を含む。

【0033】様々な形の、コンピュータが読込み可能な 媒体が、命令の実行のために一以上の一連の命令をプロ セッサ1722に運ぶことに関連する場合がある。例え ば命令は、最初に磁気ディスク又は遠隔のコンピュータ によって運ばれてもよい。遠隔のコンピュータは、その 動的なメモリに命令をロードし、モデムを使って電話回 線上に命令を送信できる。 コンピュータシステム171 2に限られるモデムが、電話回線上でデータを受信し、 赤外線送信機を使ってデータを赤外線信号に交換でき る。適切な回路に結合された赤外線検出器が、赤外線信 号内で運ばれたデータを受信し、このデータをバス17 26に配置できる。バス1726はデータをメインメモ リ1716に運び、このメインメモリ1716からプロ セッサ1722が命令を引き出し実行する。メインメモ リ1716で受信された命令は、プロセッサ1722で の実行の前又は後に、記憶装置1720に任意に保存し てもよい.

【0034】コンピュータシステム1712はまた、通 信インターフェース1724をバス1726に結合して 40 備える。通信インターフェース1724は、他のシステ ムへの双方向通信を提供する。例えば、通信インターフ ェース1724は統合サービスデジタル通信網(ISD N)カード又はモデムであって、データ通信接続を対応 する種類の電話回線に提供してもよい。通信はまた、例 えば構内ネットワーク(LAN)カードであって、LA Nに通信を提供してもよい。通信インターフェース17 24はまた、無線カードであって、コンピュータシステ ム1712と無線システムとの間に無線通信を設定して もよい。このような設定のいずれであっても、通信イン 50 位置ずれる。よって、符号化組織は、二つの特徴をも

ターフェース1724は電子、電磁、又は光学信号を送 信及び受信し、この信号は、様々な種類の情報を表すデ ータストリームを運ぶ。

【0035】通信インターフェース1724と外部の装 置及びシステムとの間のリンクは、典型的には一以上の ネットワーク又は他の装置を通じてデータ通信を提供す る。例えば、リンクは、ホストコンピュータ又は、イン ターネットサービスプロバイダ(ISP)によって動作 するデータ装置への構内ネットワーク (図示せず) への み、バス1726を形成する配線を含む。送信媒体はま 10 接続を提供してもよい。ISPは、現在一般的には「イ ンターネット」として知られる世界的なパケットデータ 通信ネットワークを通じてデータ通信サービスを提供す る、構内ネットワーク及びインターネットは両方、デジ タルデータストリームを運ぶ電子、電磁、又は光学信号 を使う。 デジタルデータをコンピュータシステム171 2个又はコンピュータシステム1712から運ぶ、様々 なネットワークを通じての信号及びネットワークと通信 インターフェース1724との間の信号は、情報を運ぶ 搬送波の形式の例である。

20 【0036】コンピュータシステム1712は、ネット ワークを通じ、通信インターフェース1724と外部シ ステム又は装置との間のリンクを介して、メッセージを 送信し、プログラムコードを含むデータを受信すること ができる。インターネット上では、例えばサーバが、ア プリケーションプログラムのために要求されたコードを インターネット、ISP、構内ネットワーク、通信イン ターフェース1724を通じて送信する場合もある。 【0037】ネットワークから受信したプログラムコー ドは、プロセッサ1722によって受信と同時に実行し 30 てもよく、後に実行するために記憶媒体1720などの メモリに保存してもよく、又はこの両方を行ってもよ い、この方法によって、コンピュータシステム1712 は、搬送波の形でアプリケーションコードを取得でき ъ.

【0038】図7は、グリフアドレスカーペット173 2に符号化されたアドレスコードの実施形態を示す。よ り詳しくは、図7はグリフアドレスカーペットの一部2 110を示す。アドレスは、行に「A」アドレスコード のシーケンスと「B」アドレスコードのシーケンスとを 交互に配置し符号化される。各行の各シーケンスに沿っ た位置は、所定の長さの副シーケンスから明白に決定で きるべきである。例えば、Nビットのシフトレジスタの 最大の長さのコードは、Nビットの副シーケンスからそ の位置を特定できる。各アドレスコードシーケンスは1 5ビットのシーケンスであり、Aシーケンスは左から右 に、Bシーケンスは逆の方向に右から左へと索引をつけ られる。Aコードシーケンスの各行は、Aアドレスの一 つ前又は次の行からグリフの位置にして二つずれる。同 様に、Bコードシーケンスの各行は、逆の方向に二つの つ。一つは、一次元の特有のアドレスコードの二つの集 合を含む平行な行であり、もう一つは、二つの集合から の各ペア間のずれが特有になるような、二つの集合の構 成員内での相対的なずれである。これによって、二次元 の特有のアドレス位置が確立される。

【0039】コンピュータ1712は、捕捉された像の 範囲を分析し、グリフに符号化されたアドレス情報を二 つのステップで復号する、理想的には、ユーザがカメラ ペン1710をグリフアドレスカーペット1732上の 一部に配置し、図7に示すようなピットのパターンに示 10 されるように角度を整列して像を捕捉する。しかし現実 では、ユーザがカメラペン1710を興味対象の範囲の 上で様々な方向に向け、このため、パターンは0°から 360°のどの角度にも方向付けられる場合がある。し たがって、コンピュータ1712は、アドレス情報を復 号し解釈するための第一のステップとして、像の方向を 決定する必要がある。

【0040】像の方向は、捕捉された像を分析すること で決定される。この処理は、明確化と呼ばれる(例えば ハットら (Hacht et al.) に与えられた米国 20 特許第5、521、372号を参照)。像の適切な方向 を決定した後、コンピュータ1712は、アドレスカー ペット上で選択された位置のアドレスを復号する。コン ピュータ1712によって実行される明確化及びアドレ ス復号処理を、ここから、より詳しく説明する。

【0041】図8および図9は、獲得したイメージ領域 に関してコンピュータ1712が行う明確化(disambigu ation) およびアドレス復号処理を示すフローチャートで ある。コンピュータ1712は明確化処理を始めるにあ てグリフシードを見つける。グリフシードは最初に確認 されたグリフであり、その回りには可読グリフが有る。 一旦グリフシードを見つけると、その周辺部を処理する ことでグリフ格子を検出できる(添付書類AおよびBを 参照)、次に、グリフを復号して1または0で示し、グ リフ格子列に対応する列と行とを有するバイナリデータ マトリクスに埋める。90°および180°の回転に関 する配向は、まだ曖昧かもしれない。

【0042】図10は、カメラペン1710によって獲 クス(BDM)を示す。BDMはグリフ格子に対応する 場所を有する。したがって、BDMの大きさはグリフ格 子の大きさに密接に対応する.

【0043】グリフ格子の各位置を分析し、BDMの対 応位置にどの値を配置するかを決定する。まず、BDM にΦ等の値を埋める。これは、グリフを読む試みがまだ なされていないことを示す。特定位置に対応するグリフ を分析した後、その位置のΦをそのグリフ分析結果で置 き換える。

【0044】図10では、Bはボーダー位置を示す。X 50 2の奇数および偶数列に対しても行う(ステップ221

はグリフ格子の対応場所に翻訳不能グリフが見つかった ことを示す。Eは獲得メージ部分の端部にあるグリフを 示す。〇はバックスラッシュグリフを示す。1はフォワ ードスラッシュグリフを示す。獲得イメージに対応する マトリクス領域は、0および1で埋められる。端部には Eがあり、Xは可読グリフがない位置に対応する。しか し現実には、一般的にBDMは類似パターンを有するよ うになるが、値は同様に均一には配置されない場合が多 々ある。例えば、獲得イメージ内のグリフ位置にXがく ることがある。これは、グリフが消去されると生じる。 丸や四角で囲んだいくつかの値は、2本の別個のコード 列を示す。これらの列は逆方向に互い違いに配列されて

1 2

【0045】ユーザが選択を行う場合、ユーザはユーザ インターフェイス上でカメラペンを任意の方向に向ける ので、獲得されたイメージは、任意の角度に配向されて いる可能性がある。したがって、ステップ2210にお いてコンピュータ1712が獲得イメージを元にした0 および1をBDMから引き出すことができたとしても、 そのイメージを獲得する元になったグリフアドレスカー ペットのオリジナルコードパターンに対してBDMがO * (つまり正確な配向)、90*、180*または27 0°のいずれに配向されているかは不確かである。獲得 イメージの配向が決定されるまで、BDMから正確なア ドレスコードを引き出すことはできない。配向は、物理 的システム制約(physical system constraints)等の予 備情報を用いて示すことができるが、アドレスコードか ら直接、独自に決定することもできる。

【0046】グリフを0および1に変換した後、基準グ たり、アドレスカーペットの獲得部分をイメージ処理し 30 リフ格子を選択する(ステップ2211)。この位置は 多様な方法で選択してもよいが、一般的に、関連の選択 を示す位置である。例えば、基準グリフ格子はBDMの 中心である得る。

【0047】イメージをBDMに変換した後、コンピュ ータ1712によって処理する(ステップ2212)。 獲得したイメージから作成したオリジナルBDMをBD M1とよぶ、コンピュータ1712はBDM1のコピー を作成し、コピーを時計方向に90・回転させて第2バ イナリデータマトリクスBDM2を作成する(ステップ 得したグリフ格子を元に作成したバイナリデータマトリ 40 2214)。BDM1を90゚回転させることにより、 BDM1の列がBDM2の行に、BDM1の行がBDM 2の列になる。 さらに、BDM2の全ビット値をOから 1に、1から0にひっくり返す。これは、45°スラッ シュグリフを90°回転させると、回転していない状態 でのグリフの逆になるからである。

【0048】次にコンピュータ1712は、BDM1の 奇数列と偶数列に対して別々に相関処理を行い(ステッ プ2216)、どのコード列が前方あるいは後方にずれ ているか(staggered)を検出する。相関処理は、BDM

8)。各BDMの全列に対して相関処理を行う。この結 果、BDM1に対して相関値C1が、BDM2に対して 相関値C2が、それぞれ得られる。

13

【0049】図11は、図9の相関ステップ2216、 2218の実施の形態を示すフローチャートである。こ の処理により、BDMにおける各方向の対角線に沿った 一行おきの相関値を検出し、列相関値を合計して、奇数 または偶数列の最終的な相関値を形成する。この処理 を、BDM1の奇数列に対して行いBDM1の相関値C 相関値Clevenを、BDM2の奇数列に対して行いBD M2の相関値C2000を、BDM2の偶数列に対して行 いBDM2の相関値C2EVENを、それぞれ形成する。B DMがO°または180°に配向されていれば、他の配 向のDBMより大きなCopp + Cevenを有することにな

【0050】コンピュータ1712は、最初にBDMを 入力し(ステップ2410)、次に一列おきに仮マトリ クスにコピーする (ステップ2412). 同様の処理を 右向および左向の斜線に対して行う。ステップ241 4、2416、2418、2420、2422および2 424では、右向斜線に対して処理を行う。例えば、図 12では、これらのステップにおいて、左上から右下に かけての斜線に沿って相関関係を算定する。最初に、列 カウントNと相関値C_RIGHTとを初期化してゼロ にする(ステップ2414)。列Nを2位置分右に移動 して、次の列に相関させる(ステップ2416)。次 に、C_Nをこの値に設定する(ステップ2418). 続いて、C_RIGHTをC_RIGHT+C_Nに設 定し(ステップ2420)、Nを増加する(ステップ2 30 422)。列カウントNがNmax以上であれば、この 処理後にステップ2426に進む。この時、NはBDM 中の奇数または偶数列の数である。NがNmax未満で あれば、この処理後にステップ2416に進む。したが って、この処理によって各隣接列を相関させた後では、 相関値C_RIGHTは、右向斜線に沿った相関の強さ を示す。

【0051】図11の左側に示すステップは、ステップ 2414, 2416, 2418, 2420, 2422, 2424に類似し、右上から左下にかけた斜線を処理し て、C_LEFTを求める。左右の斜線を相関させてC _RIGHTとC_LEFTとを決定した後、最終相関 値Dを決定する。これは、C_RIGHTからC_LE FTを減じて行う。例えば、BDM1の奇数列を処理し た場合、C値はBDM1のC10DDとなる。

【0052】図11の処理ステップを、BDM1の奇数 および偶数列と、BDM2の奇数および偶数列に対して 行う。この情報から、BDM1の相関値C1はC1sven +Cloocに設定され(BDM1の列に対して図11で 決定した通り)、BDM 2の相関値C 2はC 2even + C - 50 - イメージのアドレス位置を決定する前に、コンピュータ

2ccoに設定される(BDM1の列に対して図11で決 定した通り)。

【0053】図12は、一列おきのコードのシフト方向 が相関関係から決定できる理由を示す。例えば、右向斜 線に沿った丸A1で示すように、第2列の最初の位置の Alから始まる斜線に沿ったコードは、消去や誤差でな い限り、この斜線に沿って一列おきに同じ値を有するべ きである。同様に、四角で囲まれたB1で示すように、 右上隅から始まる斜線に沿ったコードは、消去や誤差で 10DDを、BDM1の偶数列に対して行いBDM1の 10 ない限り、この斜線に沿って一列おきに同じ値を有する べきである。これは、それぞれB2、B3···から始 まる奇数列での斜線に沿った値に対しても同様である。 したがって、奇数列での左下向斜線に沿って強い相関が あり、偶数列での右下向斜線に沿って強い相関があるこ とは、偶数列上のコードは右に、奇数列上のコードは左 に、それぞれシフトしていることを示唆する。

> 【0054】したがって、各BDMに対して4個の相関 値が求められる。1) 奇数列右から左、2) 奇数列左か ら右、3) 偶数列右から左、4) 偶数列左から右、に対 20 する相関値である。これらの相関値から、偶数列、奇数 列のそれぞれに対する最も強い相関値を選択して、BD MのCsvsnおよびCoooとする(ステップ2216およ び2218)。次にCevenとCoopとを加算して、その BDMの最終C相関値を形成する。ステップ2220に 関してこれまでに説明したように、最強の相関値を有す るBDMが、0°または180°に配向されたBDMで ある。これは、奇数列および偶数列におけるコードの相 対的配向のためである。つまり、選択されたBDMに対 して2つの局面が分かった。つまり、一行おきのコード 列がどの方向にずれているかと、BDMが水平方向にO ・ または180・に配向しているということである。 別 の相関処理ステップ2230を行って、各列のコードが (ずれている方向に対して)伸びている方向を検出す る、

【0055】奇数列のコードは一方向にずれており、偶 数列のコードは別の方向にずれている。奇数列および遇 数列に伸びるそれぞれのコードが分かれば、これに関連 させてこのコードのずれ特性から、BDMの適切な0° 配向を検出できる。

【0056】図8において、C1がC2よりも大きけれ ば(ステップ2220)、BDM1を選択して更に処理 する。C1がC2よりも大きいということは、BDM1 の一次元コードは非常に強く相関しており、したがって 0 または180 の配向であることを示す (ステップ 2224)。もし、C2がC1よりも大きければ、その 時はBDM2を選択して更に処理する。これは、相関が 高いということは、BDM2が0*または180*の配 向にあることを示すからである(ステップ2224)。 こうして、正確なBDMを見つける。しかし、獲得した 1712はまず、選択されたBDMが0°である(つま り、正確な配向)か、180。回転されているのかを検

15

【0057】図9は、コンピュータ1712が、グリフ カーペットの獲得領域のアドレスを決定するステップを 示すフローチャートである。BDMがO* に配向されて いる場合、BDMの斜線に沿ったビット位置は、一列お きに同じ値を有することが好適である。しかし、イメー ジ獲得処理や、可視印による妨害により、BDMデータ に誤差や消去が生じるかもしれない。こうした誤差や消 10 去の影響を減らすために、コンピュータ1712は、奇 数列がずれる方向の斜線に沿って多数票(majority vot e)をとり、さらに、偶数列がずれる方向の各斜線に沿っ た偶数列に対して多数票処理を繰り返す(ステップ22 25)。この結果、奇数列に対しては第1コード列が、 また偶数列に対しては第2コード列が、それぞれ得られ る。多数票によって各ピット位置を正確に求められる範 囲において、第1および第2コード列は、それぞれ奇数 または偶数列セットに対応するオリジナル疑似ノイズア ドレス列の結果 (subsequence 部分列?) と一致すべき 20 である。

【0058】次にコンピュータ1712は、前方にずれ た列に対してオリジナル疑似ノイズアドレスコード(ゲ ットコード1)を引き出し(ステップ2226)、後方 にずれた列に対してオリジナル疑似ノイズアドレスコー ド (ゲットコード2)を引き出す (ステップ222 8)。各コードセットAおよびBに対するオリジナル疑 似ノイズアドレスコードと、多数票によって得られたコ ードとを使用して、コンピュータ1712は4つのクロ ス相関を行い(ステップ2230)、奇数および偶数列 30 に対して、グリフ列とPN列位置とのベストマッチを確

【0059】特に、BDMにおいてステップ2211で 選択した基準要素に最も近い隣接した2列を、オリジナ ルアドレスカーペットを構成するそれぞれの完結PN列 (complete PN sequences)と相関させる。PN列は同一 であり得る。前方および後方相関を各列に対して行う。 4つの相関から、4つのピーク相関値と位置値の対を求 める.

立する。

相関したコード1に対するピーク相関値および対応位置 をそれぞれ示す。

【0061】2) Q1とU1. 完結PN列と前向きに 相関したコード2に対するピーク相関値および対応位置 をそれぞれ示す。

【0062】3) P2とV2. 完結PN列と前向きに 相関したコード1に対するピーク相関値および対応位置 をそれぞれ示す。

【0063】4) Q2とU2, 完結PN列と後向きに 相関したコード2に対するピーク相関値および対応位置 50 viを選択した時に実行される1個以上の機能に関連さ

をそれぞれ示す。

【0064】ピークの大きさに対応するUiおよびV i'位置値(iは1または2)を使用して、ステップ2 211で選択した基準要素に対応するX値およびY値を 決定する。つまり、(P1+Q1)>(P2+Q2)で あれば (ステップ2232)、U1とV1を使用して、 ステップ2211で選択した基準グリフ位置のXおよび Y位置を計算する(ステップ2236)。(P1+Q U2とV2を使用して、ステップ2211で選択した基 準グリフ位置のXおよびY位置を計算する(ステップ2 234)、次の式にしたがってアドレス情報を求める。 $[0065]X=(V_i-U_i+全コード長)/2$ $Y = (V_i + U_i - 2 - F_i) / 2$ 算出されたXおよびY位置を戻す(ステップ223

8) 斜線はUおよびVの定数値にそれぞれ対応し、列

および行はXおよびYに対応する。UおよびVを、アド レスパラメータとして直接使用することもできる。 【0066】このようにして、ステップ2211で選択 した基準点に関連したXおよびY値を決定する。コンピ ュータ1712はこの情報を使用して、論理基準を有す るXおよびY座標、つまり論理基準と制御信号との組み 合わせ (例えば、ボタンクリック) を、これから行う特 定動作に関連させる。例えば、XおよびY座標をインデ ックスとして使用し、コンピュータ1712または、コ ンピュータ1712の監督下で他の装置が実行可能な動 作のテーブルを参照する。XおよびY座標をファイルオ ープンコマンドと関連させることができる。ファイルオ ープンコマンドは、アドレス空間でXおよびY座標の近

くに位置するアイコンと関連づけられたファイルを開 く。実際、コンピュータ1712が行う任意動作を、特 定のXおよびY座標、つまりXおよびY座標の範囲と関 連させることができる。

【0067】図13は、ユーザインターフェイスの実施 の形態を示す。このユーザインターフェイスでは、アド レスカーペット12は複数のホットゾーンに分割され る。各ホットゾーンはアドレス範囲を有する。このアド レス範囲はグラフィック目的物に対応し、グラフィック 目的物はシステムの目的や機能に対応する。コンピュー 【0060】1) P1とV1. 完結PN列と後向きに 40 タ1712は、イメージ獲得によって決定されたXおよ びYアドレスを使用して、ユーザがアドレスカーペット 12のどの領域を選択したかを検出する。例えば、アド レスがX=1052およびY=32であれば、これはア ドレスカーペット12の左上部分にあるので、ユーザ は、CloseWin.aviを選択したことになる。 コンピュータ1712はテーブルを使用して、Xおよび Y座標を、これらの座標を元にして実行される1個以上 の機能に関連させる。例えば、上記の例では、X=10 52およびY=32を、ユーザがCloseWin.a せる。ボタン1715によって(一回以上のクリック 等)、コンピュータ1712に始動の信号が送られる。 あるいは、イメージ獲得台 (image capture steady)を ある時間保持する事によって、始動信号がコンピュータ 1712に伝えられる。位置選択の正確さは1グリフ単 位であり、区別された選択の最小識別距離(resolution) of differentiatedselection)は1グリフ単位と同じ程 細かい、獲得選択装置がアドレスカーペットをグリフ間 隔の一部以内まで照会できれば、最小識別距離をグリフ ピクセルは、一般的にグリフ間隔の一部である。

【0068】したがって、本発明の方法、システム、お よび製品は、グリフアドレスカーペットを使用するグラ フィカルユーザインターフェイスを実施し易くする。本 発明の実行に関する前記の説明は例証としてあげたもの である。したがって、寸分違わず説明通りの発明に制限 されるものではなく、上記の趣旨を超えることなく変形 や変更を加えることができる。

【図面の簡単な説明】

その2進解釈 (binary interpretation) の一部を示す 図である。

【図2】 グリフアドレスカーペットを用いて実施され たユーザインターフェースの例を示す図である。

【図3】 グリフアドレスカーペットのユーザ選択部分 を捕捉し、この捕捉部分のグリフを復号化する画像捕捉 システムのブロック図である。

【図4】 ホットゾーンを実行するユーザインタフェー スの実施形態を示す図である。

【図5】 カメラベン1710を用いる選択プロセスを 30 コード。 示す図である.

【図6】 本発明の原理に一致する、図形ユーザインタ ーフェースを実施するために用いられる第2のタイプの 選択プロセスを示す図である。

【図7】 グリフアドレスカーペット1732の復号化 されたアドレスコードの実施形態を示す図である。

【図8】 コンピュータ1712により、捕捉画像領域 に実行される明確化及びアドレス復号化プロセスを示す フローチャートである.

【図9】 コンピュータ1712により、捕捉画像領域 単位の部分にまですることができる。たとえば、カメラ 10 に実行される明確化及びアドレス復号化プロセスを示す フローチャートである。

> 【図10】 カメラペン1710によって捕捉されたグ リフ格子から形成された2進データマトリクスを示す図 である。

> 【図11】 相関ステップ2116及び2118を実行 するためのプロセスを示すフローチャートである。

> 【図12】 捕捉された画像のグリフによって復号化さ れたアドレスを決定するための、コンピュータ1712 により実行される分析を示す図である。

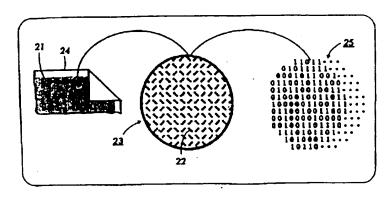
【図1】 セルフクロッキンググリフコードパタン及び 20 【図13】 アドレスカーペット1612が、それぞれ のアドレス範囲を有する領域にどのように分割されるか を示す図である。

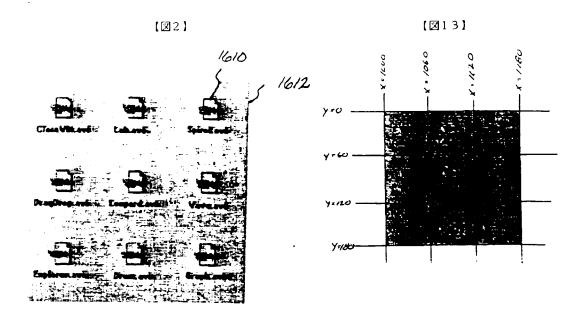
> 【図14】 N次元画像アドレス空間の読みとり可能な 断片を示す図である。

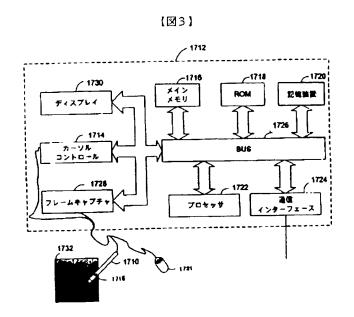
【符号の説明】

1710 画像捕捉装置(カメラペン)、1712 コ ンピュータシステム、1722 プロセッサ、1728 フレームキャプチャ、1730 ディスプレイ、17 32 グリフアドレスカーペット、2110 アドレス

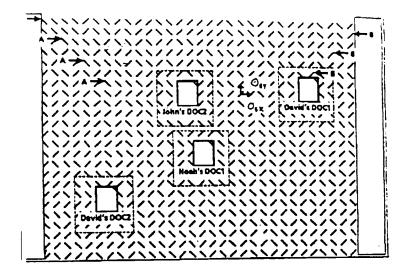
[図1]



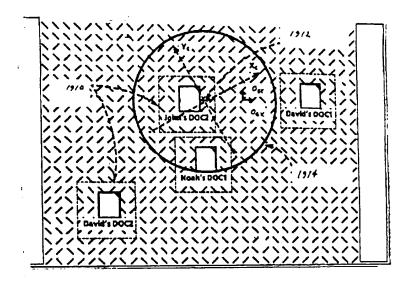




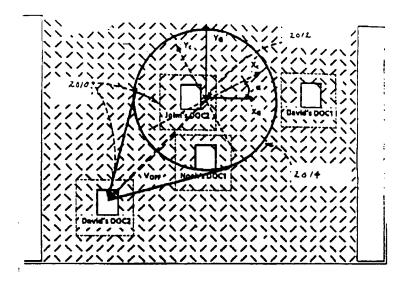
【図4】

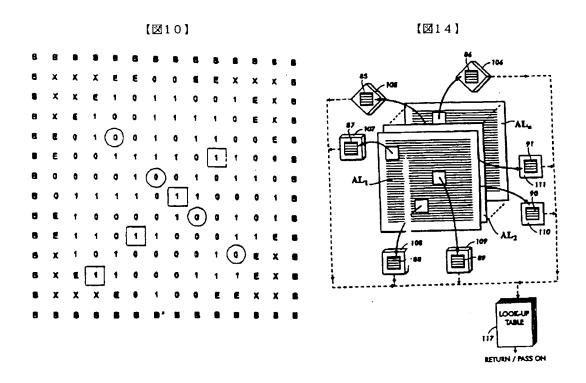


【図5】



[図6]

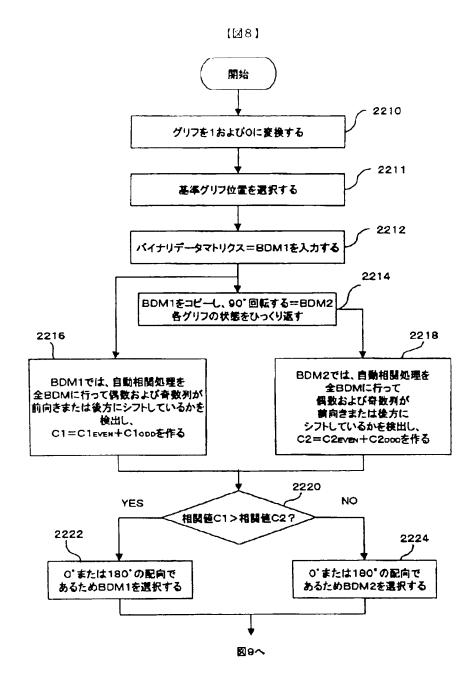


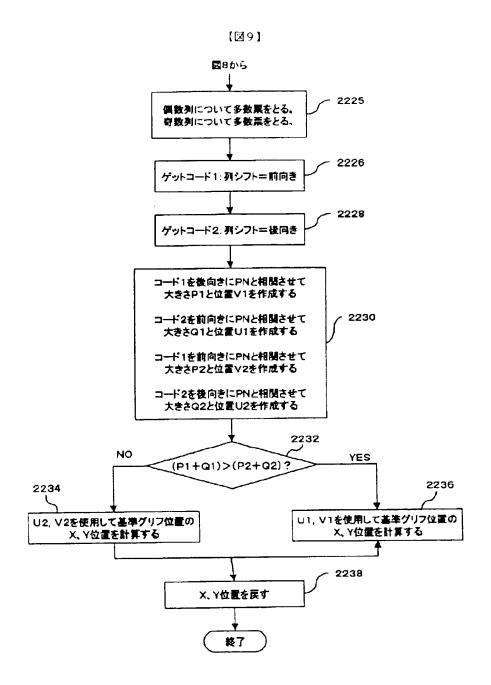


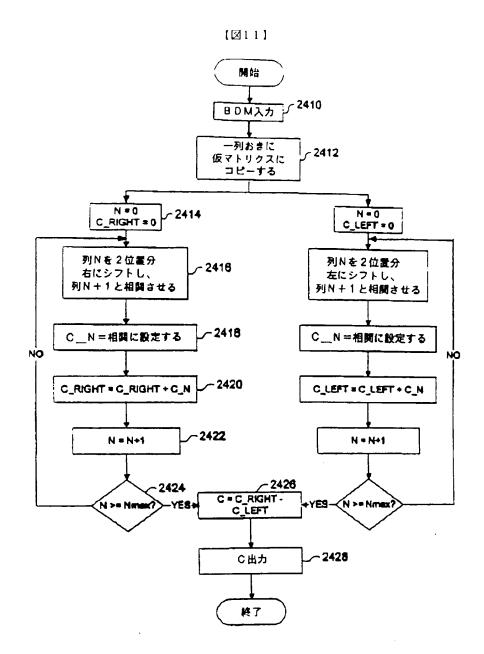
06/04/2001, EAST Version: 1.02.0008

【図7】

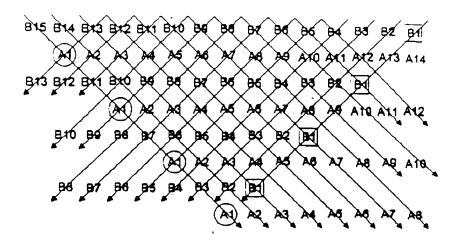
B1	A 14	83	₹	85	¥	87	\$	68	4	19	2	B13	-	
B2	A13	94	A15	28	.	88	¥	B10	9	B12	\$	B 14	A10	!
193	A12	B5	4	18	¥	8	A 3	811	AS	B13	8	815	æ	ا
. 2	7	88	A13	8	A15	B 10	3	B12	*	914	9		AB	ſ
BS	A 10	83	A12	8	A14	B11	Ę	B13	Ş	815	æ	æ	₹	
3 3	\$	88	¥	B10	A13	B12	A15	B14	¥	B	¥	83	y	ĺ
84	\$	83	A10	Bit	A12	813	A14	915	₹	22	\$	2	S.	
22	A 3	B 10	2	812	-	814	A13	£	A15	83	2	98	¥	
88	9	B11	2	B 13	A10	B15	A12	83	4.	ā	7	98	8	
810	8	B12	¥	B14	₽	50	=	2	A13	28	A15	87	2	
118	\$	813	y e	815	2	B 2	A10	3	A12	28	A14	2	٧	
B12	2	B14	Ş	æ	7	2	8	88	A1	19	A13	8	A15	
813	\$	815	¥	83	8	2	2	98	A10	2	A12	B 10	7.4	
914	₹	.	2	B3	Ş	88	A7	19	8	2	¥	118	AI3	
815	A15	83	প্	ጃ	¥	98	\$	88	2	B 10	A10	B 12	A12	
2	¥4	83	₹	82	2	18	Ş	68	7	B	2	B13	MI	İ
 B2	A13	2	A16	8	\$	8	₹	810	\$	B12	\$	B 14	A10	
83	A12	83	¥	18	7	8	2	110	ş	B 13	₹	915	2	İ
	¥	98	AI3	8	A15	B10	\$	B 12	¥	8	\$	19	\$	
88	A10	19	A12	8	7	118	æ	B 13	3	815	\$	83	7	
8	₹	88	4	B10	513	812	A 5	914	3	8	¥	83	\$	ļ
183	\$	B3	9	11	A12	813	4	915	2	83	2	\$	S	
88	~	B10	6₹	812	=	814	A13	9	A15	2	য	88	ŧ	
8	₹	118	8	B13	≥ 10	B15	A12	82	<u>{</u>	2	₹	8	2	
810	\$	B12	7	B14	ঽ	2	E E	83	5	88	A15	19	ধ	i







[**3**12]



フロントページの続き

- (72)発明者 デイビッド エイ ジャレッド アメリカ合衆国 カリフォルニア州 サニ ーベイル イースト マッキンリー アベ ニュー 622
- (72)発明者 エル ノア フローレスアメリカ合衆国 カリフォルニア州 ソクワル ロデオ ガルチ ロード 2380
- (72) 発明者 リチャード ジー スターンズ アメリカ合衆国 カリフォルニア州 フェ ルトン ブレアー ストリート 401
 - (72)発明者 ケネス エイチ ピー チャン アメリカ合衆国 カリフォルニア州 フォ スター シティ イースト ヒルズデイル ブルバード 1035 #218